# **EUROPEAN PATENT OFFICE**

### Patent Abstracts of Japan



02288001

**PUBLICATION DATE** 

28-11-90

APPLICATION DATE

26-04-89

APPLICATION NUMBER

01106785

APPLICANT: NISSAN MOTOR COLTD;

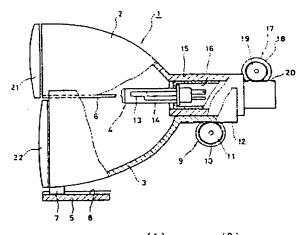
INVENTOR: SEKO TAKATOSHI;

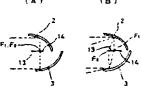
INT.CL.

: F21M 3/22

TITLE

LAMP DEVICE FOR VEHICLE





ABSTRACT: PURPOSE: To obtain a lamp device particularly useful as a vehicle head lamp by dividing a reflector into sections along its optical axis and advancing and retracting moving sections on the optical axis so that both distance illumination and added illumination in front of a vehicle are achieved through a combination with other reflector light projection patterns.

> CONSTITUTION: With a light switch turned on for high beam, a bulb 4 is made to advance through the action of driving mechanisms 17, 9 until a filament 14 for high beam reaches the focus F<sub>1</sub> of an upper reflector 2, and a lower reflector 3 is made to retract until its focus F2 coincides with the focus F1, so that the light from the filament 14 is projected almost horizontally. For low beam, the reflector 2 is retracted until the rear end of a filament 13 for low beam coincides with the focus F<sub>1</sub>, and the focal position of the reflector 3 is so adjusted that the light is projected a few-second distant ahead of the vehicle as computed based on the vehicle speed at that time, thereby obtaining the low beam light projection pattern.

COPYRIGHT: (C)1990,JPO&Japio

⑲ 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

## ⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

平2-288001

⑤Int.Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

@公開 平成2年(1990)11月28日

F 21 M 3/22

В

6941-3K

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全6頁)

69発明の名称

車両用ランプ装置

0特 願 平1-106785

②出 頭 平1(1989)4月26日

@発明者 世古

恭 俊

神奈川県橫浜市神奈川区宝町 2番地 日産自動車株式会社

内

②出 願 人 日産自動車株式会社

神奈川県横浜市神奈川区宝町2番地

邳代 理 人 弁理士 志賀 富士弥

外3名

明細 書

1. 発明の名称

車両用ランプ装置

2. 特許請求の範囲

(1) リフレクタを光軸を中心として複数個に分割して、少くとも1つのリフレクタを光軸を中心とする回転体として構成すると共に、その焦点を光軸上で変位できるように進退自在に構成したことを特徴とする単両用ランブ装置。

3. 発明の詳細な説明

産業上の利用分野

本発明は自動車等の車両用のランプ装置に関する。

従来の技術

車両用ランプ装置の中には、例えば実開昭59-118201号公報に示されているように、リフレクタを焦点が前、後にオフセットした上側リフレクタと下側リフレクタとで構成し、ロービーム点打時にロービーム用フィラメントから下方に 照射される光を下側リフレクタで水平方向にも反

射させて有効利用し、過方照射を可能としたもの が知られている。

発明が解決しようとする課題

夜間にローピームを点灯して走行する場合、車 速や路面状況、進路方向状況等に合わせて遠方追 加照明や手前追加照明を行えれば安全走行を促す 上で非常に有利となる。しかし、前記従来の構造 では、選方照射が可能な固定的な配光パターンは 得られるものの、このような要望には応えること はできない。一方、光軸の顕像によって遠方照射 又は手前照射をしてしまうと、何れか一方が犠牲 となって却って視認性が悪化してしまう。また、 複数個のランプを搭載して前述の襲撃を満すこと もできるが、コスト的に、かつ、ランブレイアウ ト上に非常に不利となってしまう。そこで、本発 明はランプの増設を伴うことなく適方追加照明。 手前追加照明を自在に行えて、視認性を一段と向 上することができる車両用ランプ装置を提供する ものである。

課題を解決するための手段

### 特閒平2-288001(2)

リフレクタを光軸を中心として複数個に分割して、少くとも1つのリフレクタを光軸を中心とする回転体として構成すると共に、その焦点を光軸上で変位できるように進退自在に構成してある。

re m

43

可動配置された1つのリフレクタを進退すると、 そのリフレクタの焦点が光軸上を前後方向に変位 し、この焦点変位により形成される配光パクーン が他のリフレクタで形成された配光パクーンに租 み合わされて追加照明がなされる。

#### 実施例

以下、本発明の実施例を図面と共に詳述する。 第1. 2図において、1は上側リフレクタ2と 下側リフレクタ3とに分割されたリフレクタを示し、これら上側リフレクタ2と下側リフレクタ3 は、何れも光軸であるバルブイの軸線を中心とする半割り状の回転体として構成してある。上側リフレクタ2はランブハウジング5に固定されていて、この上側リフレクタ3で反射した光が上方へ行くのを遮ぎる遮光板6を

の配光パターン(主に左右方向に光を拡放させる)を作るレンズ、22は下側リフレクタ3で反射された光から所定の配光パターン(主に上下方向に光を拡散させる)を作るレンズである。

第3図は前記実施例装置の電気回路図で、23は駆動機構9.17を作動制御するマイクロコンピュータで、このマイクロコンピュータ23にはライトスイッチ24 および単述センサ25を接続してある。

次に以上の実施例装置の作動を第5図の模式図 と、第4図のフローチャートにもとづいて説明する。

第4 図において、100~106はフローチャートの各ステップを示している。 ライトスイッチ24が投入されると、ステップ100でライトスイッチがハイビームかどうかが判断される。ハイビームであれば、ステップ102で駆動機構17を作動して、バルブ4をハイビーム用フィラメント14が上側リフレクタ2の焦点ド,にくるまで前進させると共に、ステップ103で駆動機構9

一体的に形成してある。一方、下側リフレクタ3 はその前縁中央部にスライダ7を突設してあり、 このスライグ7をランプハウジング5に形成した ガイド溝8に前後方向に摺動自在に係合してあっ て、モーク10駆動されるピニオン!」と、リフ レクタ後端外周に形成したラック12とからなる 駆動機構9により進退自在となっている。パルブ 4 はロービーム用フィラメント | 3 とハイビーム 用フィラメントしゅとを有するH4バルプ(遮光 板なし)が用いられ、このバルブ4は上側リフレ クク2後端部の筒状のホルダ部15に支持部材1 6を介して装着されている。この支持部材16は ホルダ部15に摺動自在に配設され、モーク18 駅動されるピニオン19と、支持部材後端外周に 形成したラック20とからなる駅動機構17によ り進退自在となっていて、バルブイを進退させて ローピーム用フィラメント13。 ハイピーム用フ ィラメント14を、上側りフレクタ2. 下側リフ レクタ3の焦点に合わせられるようになっている。 2 | は上側リフレクタ2で反射された光から所定

を作動して下側リフレクタ3を、その焦点ド,が上側リフレクタ2の焦点ド,に一致するまで後退させる。これにより、第5図(A)に示すようにハイビーム用フィラメント | 4の光が略水平方向に投光されるハイビームパクーンが得られる。

ライトスイッチ24がハイピームでない時には、ステップ101でライトスイッチ24がローピームであるかどうかが判断される。ローピームであれば、ステップ104で駆動機構17を作動して、パルブ4をローピーム用フィラメント13の後輩で後退させる。ステップ105で現在の単位でで、が検出され、ステップ105でその時の単位でで、ないた場合における数秒先きの前方距離、例でを続けた場合における数秒先きの前方距離、例がに投光が届くように駆動機構9を作動して下側リフレク93の焦点位置を調整する。第5図にではいるの集点位置を調整する。第5図にではでは、10円には、10

### 特開平2-288001(3)

では、その車速での5秒先きは110m前方であ り、ランプ光軸から約0.3°下向き位置となる ため、下側リフレクク3はその焦点P・がロービ ーム用フィラメント13の前端側となる位置に調 整され、遠方照射追加がなされたロービーム配光 パターンが得られる。一方、同図(C)は例えば 車速が20km/h時のような低速で走行する場 合の下側リフレクタ3の位置を模式的に示してい る。車速が20km/h (約5.5m/sec)では、 その単連での5秒先きは28m前方となって、ラ ンプ光軸から約1.2°下向き位置となるから、 下側リフレクタ3はその焦点ド,がロービーム用 フィラメント3の前端よりも数ミリ前方にオフセ ットした位置に調整されて、手前照射追加がなさ れたロービーム配光パターンが得られる。前記ス テップ101でライトスイッチ24がロービーム でないと判断された場合はステップ100に戻る。 なお、前記実施例ではハイピームの時にバルブ 4を動かす構成としてあるが、バルブ4を固定し てハイヒームの時に上側りフレクタ2を動かすよ

路走行する場合にはやや遠方を照射できることが 好ましく、また、コーナリング中は手前を拡散照 明できることが好ましい。

第7図はこの実施例におけるフローチャートを 示すもので、便宜的にステップ105以下のステ ップを示している。ステップ105で車速が検出 されると、次いで、ステップ200でその時の投 舵角が検出され、ステップ201では操舵角値の 絶対値が所定範囲以内か、又は所定値以上かを判 断して、所定範囲以内であれば直線路走行と判断 して車速センサ25の検出信号にもとづいて算出 される前方距離を補正して、通常よりも違方を照 射できるように下側りフレクタ3を移動させる。 逆に操舵角値が所定値以上であればカーブ路走行 と判断して車速センサ25の検出信号にもとづい て算出される前方距離を補正して、通常よりも手 前を照射できるように下側りフレクタ3を移動さ せる。これは、例えば操舵角が3秒間20°以下 の操作しかない時には直線路走行が続いていると 判断し、車速センサ25にもとづいて算出される うにしてもよい。また、下側リフレクク3を固定して、バルブイ、上側リフレクタ2を可動にする 構成としてもよい。更に、前記実施例では重速を なか25によって重速を検知して遠方照射追加を行えるようにしてあるが、に ませンサ25に替えて第3図鏡線で示すようを はし、この手動スイッチ26の操作によって接 照射追加、ニュートラル、手前照射追加等に応め で、下側リフレクタ3の焦点位置ド。を予め定め られた所定数だけ移動剥倒して所望の配光バターンを得ることができる。

第6図は前記実施例のライトスイッチ24, 車速センサ25に加えてステアリングの操舵角を検出する操舵角センサ27をマイクロコンピュータ23に接続し、車速と操舵角のデータを読み取って配光パターンを細かく制御できるようにしたものである。一般に、直原路走行と山道のようなカーブ路走行とでは、同一の車速であっても要求照明が異なってくる。即ち、ロービーム点灯で直線

前方距離を補正、例えば5 秒 + 1 秒先きの前方距離として求め、その距離の前に投光が届くように下側リフレクタ 3 の焦点位置を調整する。また、投舵的が90°以上の時にはカーブ路走行として判断し、准連センサ 2 5 にもとづいて算出される前方距離を、例えば5 秒 - 1 秒先きの前方距離として求めて同様に下側リフレクタ 3 の焦点位置を調整する。

第8図は第3図に示した実施例のライトスイッチ24、距速センサ25に加えて器面状がが良路が悪路かを検出する上下Gセンサ28と、ウィンカーセンサ29とをマイクロコンピュータ23に接続して、距離と路面状況およびウィンカーに号の存無のデータを読み取って配光パターンを制御できるようにしたものである。これは、悪路走行した時には対向重への眩惑を避けるために下側リフレクタ3の反射光を最も下向きにすることが好ましく、また、右だ折進路変更の際には自重の手ましく、また、右だ折進路変更の際には自重の手にもとづく。

### 特開平2-288001(4)

第9図はこの実施例装置の作動を示すフローチ + - トで、ステップ | 0 | でライトスイッチ24 がローピームであると判断されると、ステップ3 00で上下Cが大きいかどうかが判断される。上 下Gが大きく悪路走行と判断されると、ステップ 301でステップ104の場合と同様に、バルブ 4をロービーム用フィラメント 13の後端が上側 リフレクタ2の焦点Fiに一致する位置に移動さ せる。そして、ステップ302で下側リフレクタ 3 をその焦点位置下,が最前部となる位置まで前 進させて下側リフレクタ3の反射光を最も下向き とし、悪路走行時における対向車への眩惑を回避 させる。ステップ300で上下Gが小さく良路走 行と判断された時には、ステップ104~ステッ プ106を経てその時の車速に応じて下側リフレ クタ3の焦点F,の位置調整が行われるが、ステ ップ303でウィンカー信号の有無が判断される。 クィンカー信号が出されて右左折する場合には、 ステップ304で照射前方距離を補正し、例えば 車速センサ25の検出信号にもとづいて算出され

を上側リフレクタ2の焦点F,に一致させる一方、 下側リフレクタ3をその焦点F,がフィラメント 30の前端側となるまで前進させ、反射光の上方 への指向を抑えている。

第11.12図は従来の角形へッドランプのリフレクク31を有効利用した場合を示している。リフレクク31はその下壁に切欠部32を設けてあると共に遮光板6を付設して上側リフレククとし、そして、この上側リフレクク2に第1図に示した下側リフレクク3を組み合わせて構成している。

発明の効果

以上のように本発明によれば、可動側のリフレクタを進退させて、その焦点を光幅上で前後調節することによって他のリフレクタの配光パターンとの組み合わせで追加照明を行えるから、中一のランプであっても遠方追加照明、手前退加照明を自在に行わせることが可能であり、特に車両のヘッドランプに用いて有効である。

4. 図面の簡単な説明

た前方距離を、5秒~1秒先きの前方距離として 補正し、車速に応じて設定されている下側リフレ クタ3の焦点下,をやや前方に移動して手前照明 に近くする。ステップ303でウィンカー信号が 出されていないと判断された場合にはステップ1 00に厚る。

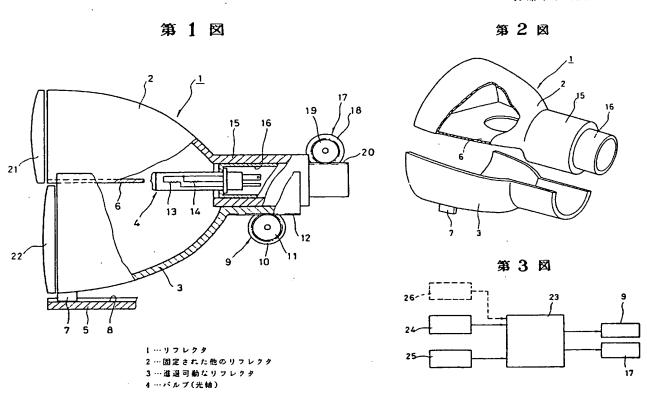
なお、この実施例において前述の操舵角センサ 2 7 の検出信号も人力して、配光パターンをより 細かく制御させてもよいことは勿論である。

第10図は単一のフィラメント30を有するパルプを用いた例を模式的に示している。第10図(A)はハイビーム点灯時を示すもので、この時にはパルプをフィラメント30の中央が上側リフレク92の焦点F、にくるまで移動調整すると共に、下側リフレク93をその焦点F、が上側リフレク9焦点F、に一致するまで後退させる。これにより反射光は上下方向に広がり、ハイビーム専用ランプと等価の機能を発揮させることができる。また、同関Bはロービーム点灯時を示すもので、パルプの移動調節によりフィラメント30の後端

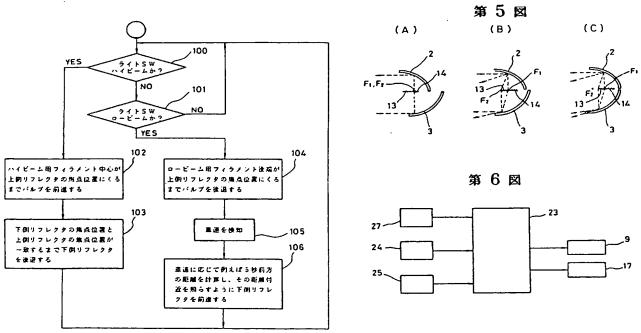
第1 図は本発明の一実施例を示す一部破断側面 図、筆2図は上側リフレククと下側リフレククと の関係を示す分解斜視図、第3図は同実施例装置 の電気的構成を示すプロック図、第4図は同実施 例装置の作動手順を示すフローチャート図、第5 図は同実施例装置の下側リフレクタとバルブの作 動態機を示す模式図、第6図は木産明の第2実施 例の電気的構成を示すブロック図、第7図は同実 施例装置の作動手順を示すフローチャート図、第 8 図は本発明の第 3 実施例の電気的構成を示すプ ロック図、第9図は何実施列装置の作動手順を示 すフローチャート図、第10図は本発明の第4実 施例を示す模式図、第11図は本発明の第5実施 例を示す一部破断側面図、第12図は同実施例数 躍の上側リフレクタと下側リフレクタとの関係を 示す斜視図である。

1 … リフレクタ、 2 … 固定された他のリフレクク、 3 … 進退可動なリフレクク、 4 … バルブ (光軸)。

### 特閒平2-288001(5)







# 特開平2-288001(6)

